FUTABA T10CHP

パラメータ PARAMETER	TYPE : HELICOPTER SWASH : H-1

		CH1(AIL)	CH2(ELE)	CH3(THR)	CH4(RUD)	CH5(GYR)	CH6(PIT)
デュアル D/R	NORM	60%	60%	-----	80%	-----	-----
	IDL1	100%	100%		100%		
	IDL2	100%	100%		100%		
	IDL3	100%	100%		100%		
	HOLD	80%	80%		100%		
エクスポ EXP	NORM	0%	0%	-----	0%	-----	-----
	IDL1	0%	0%		-50%		
	IDL2	0%	0%		-50%		
	IDL3	0%	0%		-50%		
	HOLD	0%	0%		-15%		
エンドポイント END POINT	(R/U)	80%	80%	120%	100%	100%	100%
	(U/D)	80%	80%	60%	100%	100%	100%
リバースREVERSE		NOR	REV	REV	NOR	NOR	REV

スロットルカット THROTTLE CUT	MIX	RATE	THRO	SW	POSI		
	ON/OFF	-24%	100%	SwB	DOWN		
フェールセーフ F/S	(NORM)	NOR	NOR		NOR	NOR	NOR
	(F/S)			40%			
スロットルホールド THR-HOLD	MIX	POSI					
	ON/OFF	0%					

			POINT1	POINT2	POINT3	POINT4	POINT5	POINT6	POINT7
スロットルカーブ THR-CURVE	NORM	OUT	0%	30%	42%	50%	56%	62%	100%
		STK	0%	15%	25%	50%	75%	88%	100%
	IDL1	OUT	70%	68%	65%	67%	72%	80%	100%
		STK	0%	15%	38%	50%	68%	85%	100%
	IDL2	OUT	100%	86%	82%	80%	82%	86%	100%
		STK	0%	15%	35%	50%	68%	85%	100%
	IDL3	OUT	100%	88%	-	80%	-	88%	100%
		STK	0%	15%	-	50%	-	85%	100%
ピッチカーブ PIT-CURVE	NOR	OUT	-20%	25%	35%	-	-	-	85%
		STK	0%	15.0%	25%	-	-	-	100%
	IDL1	OUT	30%	-	-	20%	-	-	70%
		STK	0%	-	-	50%	-	-	100%
	IDL2	OUT	-35%	-	-	15%	-	-	65%
		STK	0%	-	-	50%	-	-	100%
	IDL3	OUT	-72%	-	-	0%	-	-	72%
		STK	0%	-	-	50%	-	-	100%
	HOLD	OUT	-55%	-	-	22%	-	-	100%
		STK	0%	-	-	50%	-	-	100%

ジャイロミキシング GYRO SENSE	MIX:ACT MODE:GY SW:Cond	NORM	AVC	100%
		IDL1	AVC	55%
		IDL2	AVC	55%
		IDL3	AVC	45%
		HOLD	AVC	90%

※1 デュアルレート・エクスポネンシャルの設定は、実際にフライトし各自のフィーリングにあわせて調整をおこなってください。
※2 ジャイロはGY611を使用しています。
※3 ジャイロの設定はお使いのジャイロの取扱説明書にしたがって設定し、フライト調整をおこなってください。
※4 お使いの送信機の説明書にしたがって、フェールセーフの設定をおこなってください。

※1 For dual rate / expo setting, adjust with flight test.
※2 GY611 is used for the gyro.
※3 For gyro setting, refer to gyro manual.
※4 For fail-safe setting, reter to the transmitter manual.

各数値はあくまでも目安です。サーボの舵角や、各コンディションごとのピッチ角を確認し、フライトにより調整をおこなってください。
Each figure only shows a rough standard. Check the steering angle of the servo and the pitch angle for each condition and adjust after fiying.

各コンディションは以下のような設定になっています。
The setting of each condition is following.

NORM	ホバリング Hovering
IDL1	ループ系 Loop
IDL2	ロール系 Roll
IDL3	3D
HOLD	オートローテーション Autorotation

JR DSX9

SWASH TYP	1 servo NORM

		AILE	ELEV	RUDD
Pos-0	D/R	60%	60%	60%
		60%	60%	60%
	EXP	LIN	LIN	20%
		LIN	LIN	20%
Pos-1	D/R	90%	90%	70%
		90%	90%	70%
	EXP	20%	20%	20%
		20%	20%	20%
Pos-2	D/R	100%	100%	100%
		100%	100%	100%
	EXP	20%	20%	30%
		20%	20%	30%

AUTO	NORM	Pos0
	ST-1	Pos1
	ST-2	Pos2
	ST-3	Pos2
	ST-4	Pos2
	HOLD	Pos0

THRO Hold	ACT	HOLD Pos.
		0%

		CH1(THR)	CH2(AIL)	CH3(ELE)	CH4(RUD)	GEAR	AUX1(PIT)	AUX2(GY)
REV. SW		REV	NORM	REV	NORM	NORM	REV	NORM
TRVL ADJ.	(H/L/D)	100%	100%	100%	100%	100%	120%	100%
	(L/R/U)	60%	100%	100%	100%	-100%	120%	-100%

		EXP	Point-L	Point-1	Point-2	Point-3	Point-4	Point-5	Point-H
THRO CURV	NORM	ON	0%	25%	43%	50%	57%	65%	100%
	ST-1	OFF	72%	70%	68%	70%	75%	85%	100%
	ST-2	ON	100%	82%	INH	78%	INH	82%	100%
	ST-3	OFF	100%	88%	75%	72%	75%	88%	100%
PIT. CURV	NORM	ON	36%	58%	68%	75%	INH	INH	90%
	ST-1	ON	32%	INH	INH	60%	INH	INH	86%
	ST-2	ON	25%	INH	INH	56%	INH	INH	84%
	ST-3	ON	10%	INH	INH	50%	INH	INH	90%
	HOLD	ON	22%	INH	INH	60%	INH	INH	100%

GYRO SENS	AUTO	Pos.0	100%	NORM	Pos0
		Pos.1	65%	ST-1	Pos1
		Pos.2	60%	ST-2	Pos2
				ST-3	Pos1
				ST-4	Pos1
				HOLD	Pos0

※1 デュアルレート・エクスポネンシャルの設定は、実際にフライトし各自のフィーリングにあわせて調整をおこなってください。
※2 ジャイロはG770Tを使用しています。
※3 ジャイロの設定はお使いのジャイロの取扱説明書にしたがって設定し、フライト調整をおこなってください。
※4 ジャイロ感度切換えはAUX2チャンネルを用いています。
※5 お使いの送信機の説明書にしたがって、フェールセーフの設定をおこなってください。
※1 For dual rate / expo setting, adjust with flight test.
※2 G770T is used for the gyro.
※3 For gyro setting, refer to gyro manual.
※4 Gyro sensitivity can be changed with AUX2 channel.
※5 For fail-safe setting, reter to the transmitter manual.

各数値はあくまでも目安です。サーボの舵角や、各コンディションごとのピッチ角を確認し、フライトにより調整をおこなってください。
Each figure only shows a rough standard. Check the steering angle of the servo and the pitch angle for each condition and adjust after fiying.

各コンディションは以下のような設定になっています。
The setting of each condition is following.

NORM	ホバリング Hovering
ST-1	ループ系 Loop
ST-2	ロール系 Roll
ST-3	3D
HOLD	オートローテーション Autorotation